

LEMBAR HASIL PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW **KARYA ILMIAH: JURNAL ILMIAH**

Judul karya ilmiah (artikel) : Sistem Pengolah Musik Sebagai Kontrol Gerak Robot Humanoid

Jumlah Penulis : 2 Orang

Nama Penulis : Irmawan Maulana, Nuryono Satya Widodo

Status Pengusul : ~~Penulis Tunggal~~/Penulis pertama/penulis kedua /~~penulis korespondensi~~ **

Identitas Jurnal Ilmiah :

- a. Nama Jurnal : Buletin Ilmiah Sarjana Teknik Elektro (BISTE)
- b. No ISSN : Print ISSN 2685-7936 Online ISSN 2685-9572
- c. Vol, No, Bulan, Tahun : Volume 1 No.2, Agustus, 2019
- d. Penerbit : Universitas Ahmad Dahlan
- e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.12928/biste.v1i2.915>
- f. Alamat web jurnal : <http://journal2.uad.ac.id/index.php/biste/article/view/915>
- g. ~~Terindeks Scimagojr/Thomson Reuter ISI Knowledge atau di...~~ **

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : ☐ Jurnal Ilmiah Internasional/Int. Bereputasi**

(beri ✓ pada kategori yang tepat)

☐ Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi

☒ Jurnal Ilmiah Nasional/ ~~Nasional Terindeks di DOAJ, CABI, COPENICUS~~ **

Hasil Penilaian Peer Review :

Komponen yang dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah (isikan di kolom yang sesuai)					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindeks DOAJ dll	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)				1		0,75
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)				3		2,75
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/Informasi dan metodologi (30%)				3		2,75
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)				3		2,75
Total = (100%)				10		9
Nilai Pengusul				4.		3,6

Komentar Peer
Review

1. Tentang kelengkapan dan kesesuaian unsur :

unsur lengkap dan sesuai

2. Tentang ruang lingkup & kedalaman pembahasan :

Ruang lingkup dan pembahasan cukup mendalam

3. Kecukupan dan kemutakhiran data serta metodologi :

Data dan metodologi cukup mutakhir serta pengujian sistem telah dilakukan dengan baik.

4. Kelengkapan unsur kualitas penerbit :

Kualitas penerbit memenuhi kelengkapan unsur 2 yang ada.

5. Indikasi plagiasi :

Tidak adanya indikasi plagiasi

6. Kesesuaian bidang ilmu :

Sesuai dengan bidang ilmu penulis.

Yogyakarta, 19 Februari 2020

Reviewer 1



Nama	: Drs. Abdul Fadlil, M.T., Ph.D.
NIP/NIY.	: 60960140
Bidang Ilmu	: Teknik Elektro
Jabatan Akademik	: Lektor Kepala
Unit Kerja	: Teknik Elektro FTI UAD

LEMBAR HASIL PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW KARYA ILMIAH: JURNAL ILMIAH

Judul karya ilmiah (artikel) : Sistem Pengolah Musik Sebagai Kontrol Gerak Robot Humanoid

Jumlah Penulis : 2 Orang

Nama Penulis : Irmawan Maulana, Nuryono Satya Widodo

Status Pengusul : ~~Penulis Tunggal/~~Penulis pertama/penulis kedua /~~penulis korespondensi~~ **

Identitas Jurnal Ilmiah :

- a. Nama Jurnal : Buletin Ilmiah Sarjana Teknik Elektro (BISTE)
- b. No ISSN : Print ISSN 2685-7936 Online ISSN 2685-9572
- c. Vol, No, Bulan, Tahun : Volume 1 No.2, Agustus, 2019
- d. Penerbit : Universitas Ahmad Dahlan
- e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.12928/biste.v1i2.915>
- f. Alamat web jurnal : <http://journal2.uad.ac.id/index.php/biste/article/view/915>
- g. ~~Terindeks Scimagojr/Thomson Reuter ISI Knowledge atau di...~~ **

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : ☐ Jurnal Ilmiah Internasional/Int. Bereputasi**

(beri ✓ pada kategori yang tepat)

☐ Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi

☒ Jurnal Ilmiah Nasional/ ~~Nasional Terindeks di DOAJ, CABI, COPENICUS~~ **

Hasil Penilaian Peer Review :

Komponen yang dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah (isikan di kolom yang sesuai)					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindeks DOAJ dll	
i. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)				1		1
j. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)				3		2
k. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)				3		2
l. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)				3		3
Total = (100%)				10		8
Nilai Pengusul						3,2

Komentar Peer
Review

1. Tentang kelengkapan dan kesesuaian unsur :

lengkap & sesuai

2. Tentang ruang lingkup & kedalaman pembahasan :

Pemanfaatan konsep FFT & Matlab telah dibahas
pd artikel ini utk kontrol gerak robot

3. Kecukupan dan kemutakhiran data serta metodologi :

Konsep dan alur sistem terjabar sdr baik, mulai
dari blok pemutar musik, syaria tapis audio
mikroprosesor Arduino yg di gndala & Bluetooth

4. Kelengkapan unsur kualitas penerbit :

lengkap

5. Indikasi plagiasi :

Tidak ada

6. Kesesuaian bidang ilmu :

sesuai bidang Robotika

Yogyakarta, 19 Februari 2020
Reviewer 2



Nama	: Tole Sutikno, S.T., M.T., Ph.D
NIP/NIY.	: 60010310
Bidang Ilmu	: Teknik Elektro
Jabatan Akademik	: Lektor Kepala
Unit Kerja	: Teknik Elektro FTI UAD